



Objectifs de la séance :

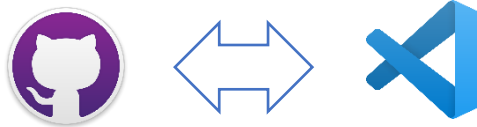
- Faire la liste définitive de la commande
- Exporter le châssis de Fusion vers Inskape
- Découper le châssis

Réalisations :

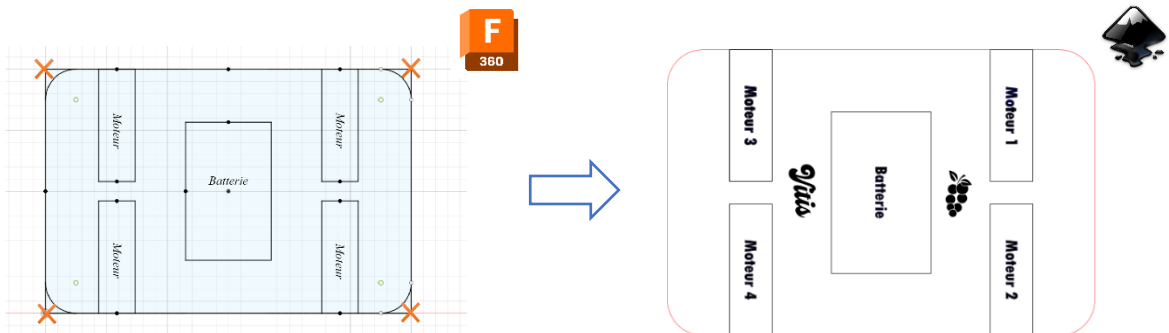
- La plupart des capteurs étaient déjà dans les stocks de l'université nous avons seulement commandé les moteurs dans un premier temps

Nom	Quantité	Lien
Batterie	1	Lien Batterie
Moteurs	4	Lien Moteur
Vérin	2	Lien Vérin
Capteur ultrason	1	Voir avec M.Masson
Capteur infrarouge	1 (paquet de 5)	Voir avec M.Masson
Accéléromètre arduino	1	Lien accéléromètre arduino
GPS	1	Lien GPS
Caméra	1	Voir avec M.Masson
Arduino MEGA	1	Arduino MEGA
Carte NVIDIA	1	Voir avec M.Masson
Mollette potentiomètre	1	Possédé
Ecran LCD	1	Voir avec M.Masson
Gyrophare	1	Commande plus tard
Connectique moteur/roue	4	Lien Connectique Moteur/Roue
Support moteur	4	Lien Support Moteur

- Puis nous avons eu le droit à un cours sur l'utilisation de GitHub Desktop combiné à Visual Studio Code pour faciliter l'actualisation de notre GitHub sur Vitis.



- Il était temps d'exporter la version Fusion 360 de notre châssis sur Inskape afin d'utiliser la découpeuse laser. En rouge la machine comprend qu'il faut découper et en noir qu'il faut graver.



Malheureusement le FabLab était fermé durant toute la séance donc la découpe de la pièce est reportée à la prochaine séance.

- A la place de la découpe j'ai donc commencé à explorer nos capteurs fraîchement acquis. Le premier est l'accéléromètre gyroscope, il va permettre à Vitis de connaître son orientation dans l'espace et asservir sa course en ligne droite. Il permettra également de connaître l'inclinaison des pentes dans les vignes et d'envoyer un message d'erreur si la pente est trop forte pour lui.

J'ai téléchargé la bibliothèque associée au capteur (I2Cdev et MPU6050) et j'ai obtenu mes premières mesures ci-dessous. Elles n'étaient pas très précises, à creuser pour la prochaine séance.

```
320 Serial.print("\t");
321 Serial.println(ypr[2] * 180/M_PI);
322 #endif
323
324 #ifdef OUTPUT_READABLE_REALACCEL
```

Sortie Moniteur série x

Message (Ctrl + Entrée pour envoyer le message à 'Arduino Uno' sur 'COM8')

ypr	-9.50	6.44	18.41
ypr	-9.48	6.44	18.43
ypr	-9.47	6.42	18.43
ypr	-9.45	6.41	18.41
ypr	-9.44	6.40	18.39
ypr	-9.45	6.40	18.38
ypr	-9.45	6.40	18.40
ypr	-9.42	6.43	18.40
ypr	-9.40	6.45	18.40

